



基础资料

姓名：侯月阳
性别：男
出生年月：1996.09
民族：汉族
籍贯：湖北省枣阳市
政治面貌：共青团员

联系方式

学校：武汉科技大学
电话：15671553032
邮箱：1198371682@qq.com
邮编：430080

技能证书

机械设计软件：AutoCAD、CAXA、Solidworks、Proe
模拟仿真软件：ANSYS、ADAMS、XFLR5
编程软件：MATLAB
证书：CET-4、普通话二级甲等、驾驶证（C1）

自我评价

性格豁达开朗、善于沟通、稳重踏实，具有较强的学习能力、适应能力以及团队合作精神。
爱好打羽毛球、乒乓球、骑车。

教育背景

2014.09-2018.06 武汉科技大学 机械电子工程 本科（前 20%）

获奖情况：机械学院新生杯篮球赛亚军、武汉科技大学第八届 CAD 大赛优秀奖

主修课程：机械原理、机械设计、机械制图、液压传动、液压可靠性与故障诊断等

2018.09-2021.06 武汉科技大学 机械工程 研究生（10%）

获奖情况：新生一等奖学金、二等奖学金

主修课程：机构综合与优化、工程测试系统与技术、仿生机械与智能机械等

➡ 参与数个项目，具备机械设计、建模能力，掌握仿真分析与优化方法，有较强的学习能力、逻辑分析能力及团队协作精神。

项目经历

2018.09-2021.06 多飞行模式仿生扑翼飞行器研发 负责人

- 设计、建立驱动机构及整体机构三维模型(Solidworks/CAD);
- 对飞行器进行可行性与有效性分析(ADAMS/XFLR5);
- 对扑翼飞行器参数进行优化设计(MATLAB)。

2019.04-2021.06 变胞式攀爬机器人研发 主要参与者

- 提供机器人仿生对象及结构设计方案;
- 运用 ADAMS 对机器人的运动步态及可靠性进行分析;
- 运用 ANSYS 对手爪夹持机构进行尺寸优化及应力分析。

实践经历

2020.07-2020.09 武汉武创科技有限公司 测试工程师

- 基于 ADAMS 与 MATLAB 对机器人联合仿真，分析轨迹跟踪特性，优化参数。
- 搭建实验平台，收集机器人运动数据，根据出现的问题提出合理的解决方案。

成果：成功组装实物样机并进行测试，解决试验偏差，得到部门经理赞赏。

2019.09-2019.12 东莞市史特牢金属制品有限公司 产品工程师

- 查阅资料，学习 VSE 液压流量计相关原理，分析相关材料及结构;
- 用 Proe 建立产品三维模型，导出二维工程图纸标注尺寸及设计要求，。

成果：初步了解液压流量计工作原理，完成整套产品三维模型建立与装配。

科研成果

- 📄 发明专利：《一种扑动幅值角可调的仿生扑翼飞行器》专利号：201910703331.4
《一种攀爬机器人》专利号：201910781623.X
- 📄 科研论文：《可变幅扑翼飞行器设计及多飞行模式实现》
《变胞手抓攀爬机器人多姿态力学分析》